

SIRLab: Construção de um *framework* para a categoria de futebol de robôs *IEEE Very Small Size*

Johnathan Fercher da Rosa¹, Lucas Borsatto Simão², Hebert Luiz Cabral da Silva³,
Felipe de Mello Amaral³, Pedro Mello³,
Alberto Torres Angonese³ e Eduardo Krempser da Silva⁴.

Resumo— teste teste

I. INTRODUÇÃO

II. FRAMEWORK

A. VSS-Vision

(Zickler et al, 2009)[1]

B. VSS-Simulator

[2]

C. VSS-Viewer

D. VSS-SampleStrategy

III. CONTROLE

IV. TRANSMISSÃO

V. HARDWARE

VI. CONCLUSÃO

REFERENCES

- [1] Stefan Zickler, Tim Laue, Oliver Birbach, Mahisorn Wongphati, and Manuela Veloso. Ssl-vision: The shared vision system for the robocup small size league. In *RoboCup 2009: Robot Soccer World Cup XIII*, pages 425–436. Springer, 2009.
- [2] Wiki: Soccer simulation league. http://wiki.robocup.org/wiki/Soccer_Simulation_League. Acessado: 2016-05-23.

¹Instituto Militar de Engenharia - IME

²Faculdade de Educação Tecnologia do Estado do Rio de Janeiro - FAETERJ

³Universidade Católica de Petrópolis - UCP

⁴Laboratório Nacional de Computação Científica - LNCC